

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum  
Internationales Büro



Rec'd PCT/PTO 28 JAN 2005



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum  
25. November 2004 (25.11.2004)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer  
WO 2004/102297 A1

(51) Internationale Patentklassifikation<sup>7</sup>: G05D 1/02, B60K 41/00

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): DAIMLERCHRYSLER AG [DE/DE]; Eplestrasse 225, 70567 Stuttgart (DE). GÖTTING KG [DE/DE]; Celler Strasse 5, 31275 Lehrte/Röddensen (DE).

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2004/005009

(22) Internationales Anmeldedatum:  
11. Mai 2004 (11.05.2004)

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): GÖTTING, Hans, Heinrich [DE/DE]; Celler Strasse 5, 31275 Lehrte/Röddensen (DE). SCHERF, Helmut [DE/DE]; Stephanienstrasse, 76133 Karlsruhe (DE). SCHUMACHER, Walter [DE/DE]; Kirchgasse 3, 38312 Ohrum (DE). SCHWARZHAUPT, Andreas [DE/DE]; Klingwiesenstrasse 24, 74420 Oberrot (DE). SPIEGELBERG, Gernot [DE/DE]; Blossenbergstrasse 44, 71296 Heimsheim (DE).

(25) Einreichungssprache: Deutsch

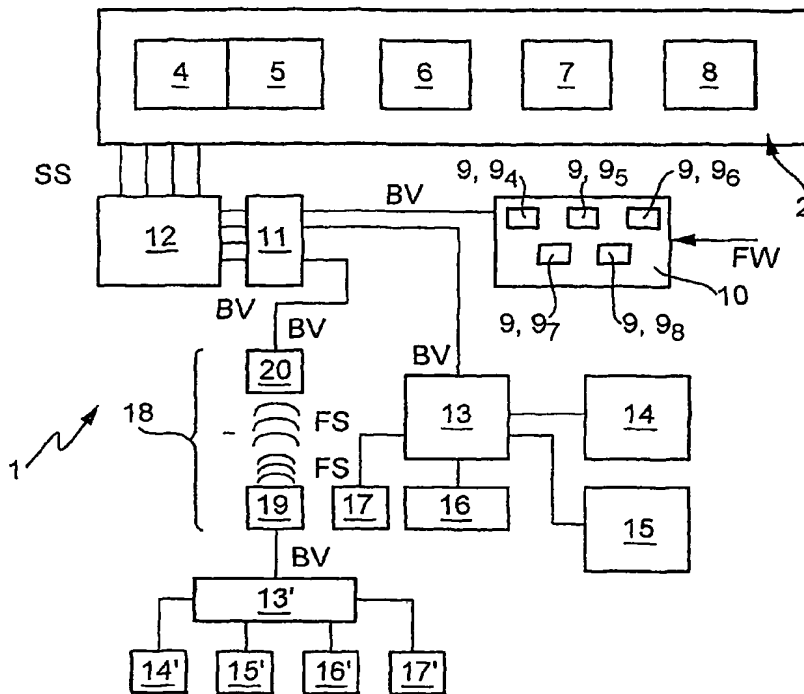
(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:  
103 22 829.2 19. Mai 2003 (19.05.2003) DE

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: VEHICLE CONTROL SYSTEM

(54) Bezeichnung: STEUERUNGSSYSTEM FÜR EIN FAHRZEUG



(57) Abstract: The invention relates to a control system (1) for a vehicle provided with an electronically controlled drive train (2) which comprises a steering system (6), a braking system (7) and a transmission unit (4). An operating unit (10) generates a motion vector (BV) based on a driver's wish (FW), from which control signals (SS) are generated by a control unit (12) for controlling the drive train (2). In order to simplify maneuvering, more particularly reversing, a trajectory calculator (13) is provided, said trajectory calculator calculating the trajectory of movement for the situation and position of the vehicle (3) on the basis of actual values that are detected by a status and position determining device (14) and on the basis of set values that can be inputted by means of a target input device (15). The trajectory of movement consists of a sequence of motion vectors (BV), which move the vehicle from its actual status and actual position to the set status and set position when the drive train

(2) executes the motion vectors (BV) of the trajectory of movement. For said purpose, the trajectory calculator (13) is coupled to the operating unit (10) and additionally to the control unit (12) by means of a common drive train interface (11) for transmitting the motion vectors (BV).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]